



### Prison (*version de base*)

Le robot reste à l'intérieur du périmètre délimité par la ligne noire.



### Suivi de ligne (*version de base*)

Le robot suit la ligne noire.



### Animation lumineuse (*version de base*)

Séquence de clignotement des LED.

# Piste robot Loupiot v1

## Programmes de démonstrations



Notice d'utilisation au verso de la feuille  
Ressources disponibles sur [www.a4.fr/wiki](http://www.a4.fr/wiki)



### Bluetooth (*option*)

Piloter le robot à partir d'un smartphone avec l'application « Télécommande.apk » développée par A4 .



### Suivi de ligne avec capteur de distance ultrason (*option*)

Le robot suit la ligne jusqu'à la détection d'un obstacle.



### Suivi de ligne avec capteur de proximité infrarouge (*option*)

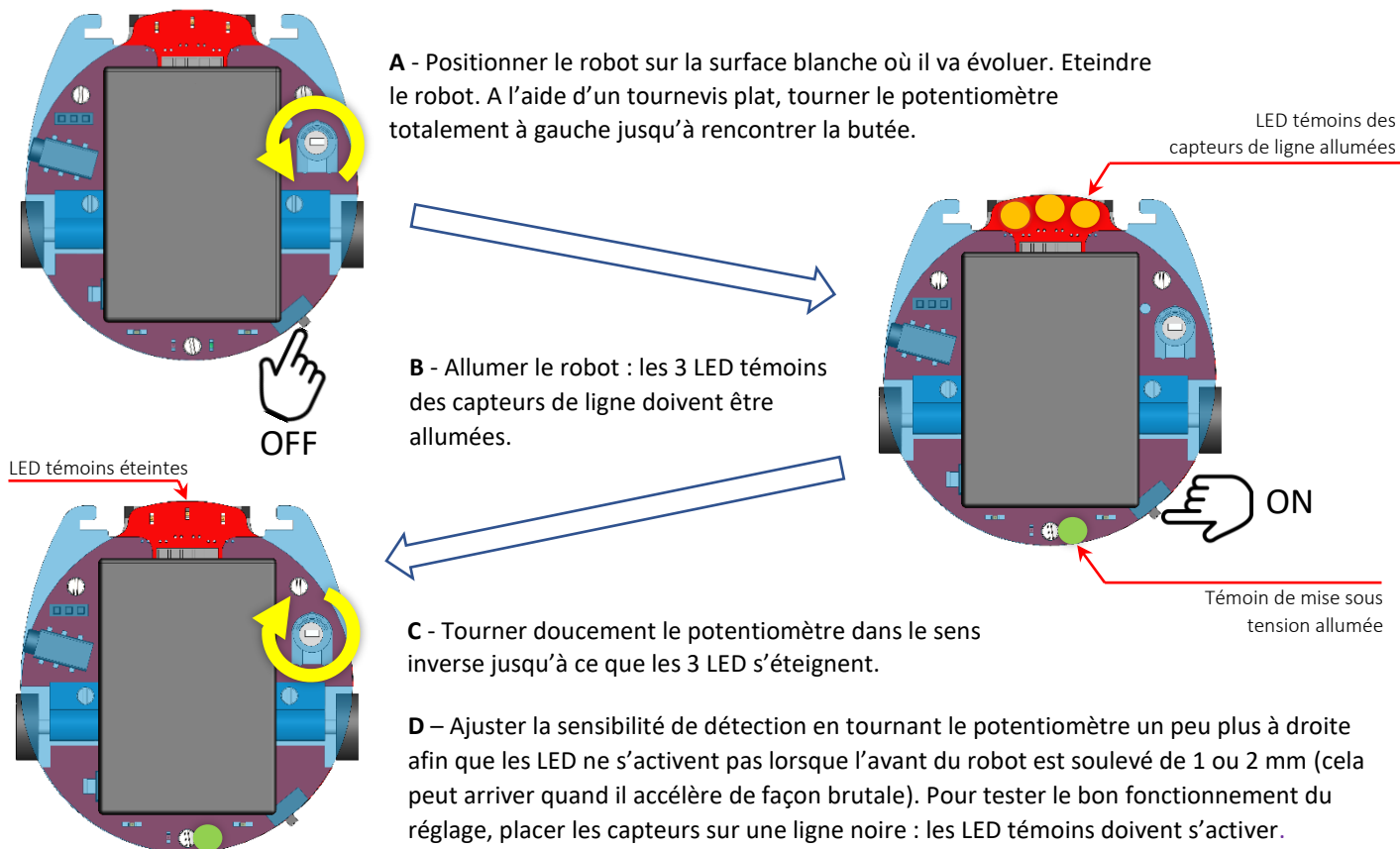
Le robot suit la ligne jusqu'à la détection d'un obstacle.

# NOTICE D'UTILISATION DE LA PISTE DE DEMONSTRATION

Le robot loupicot est livré avec un programme de démonstration préchargé qui lui permet de lire des codes avec ses capteurs de ligne (voir au recto). Chaque code lance un programme spécifique (3 codes pour la version de base du robot et un code par option). Afin de tester ces programmes, veuillez suivre les étapes ci-dessous après avoir inséré 3 piles AAA dans le logement prévu à cet effet.

## 1. Régler les capteurs de ligne :

Les capteurs de ligne permettant de lire les codes sont sensibles à l'environnement lumineux et doivent être réglés avant chaque utilisation.



## 2. Lire un code et lancer un programme de démonstration :

- A** - Mettre le robot hors tension.
- B** - Positionner les capteurs de ligne sur un des codes au recto de la feuille.
- C** - Mettre le robot sous tension. Seules les LED témoins des capteurs de ligne au-dessus de pastilles noires doivent s'allumer.
- D** - Au bout d'une seconde, si un code a été lu, les témoins lumineux arrière clignotent. Le programme de démonstration sélectionné se lance après 3 secondes.

